〔取扱説明書〕

スピード及び流量コントローラー

MODEL: SP-821シリーズ

シリーズ名	出力バージョン	入力バ-	-ジョン	電源	外形	機能
SP-821				-00		異常警報出力
						フォトモスリレー1a出力
	C V					アナログ制御電圧出力
						$(0\sim10V\cdot0\sim5V)$
	CI					アナログ制御電流出力
						$(0\sim20\mathrm{mA})$
		RS4W				RS-485通信出力
						(4線式)
		RS4				RS-485通信出力
						(2線式)
		ΒI				BCD入力
						(SV值設定外部入力)
		СНВ				10chメモリー入力
						(4ビット端子台入力)
			F			電圧パルス入力
			V 3			タコゼネ入力
						$(0.8 \text{V} \sim 80 \text{V} \text{p} - \text{p})$
		:	無記			オープンコレクタ入力
			İ	無記		ACフリー電源
			•			$(AC85V \sim 264V)$
				DC		DC電源
						$(DC12\sim24V)$
					無記	外形サイズ
						$(DIN "48 \times "96)$
					DM	据置型
						(メタルコネクタ接続)

但し、通信とBCD入力の組み合わせ及び、通信・BCD入力とタコゼネ入力の組み合わせは 出来ませんので御了承願います。

このたびは、弊社商品をお買い上げ頂きありがとうございます。御使用頂く前にこの説明書を 御一読され、正しくお使い頂く様お願い申し上げます。 なお、改良のため、仕様等は予告なく変更する場合がありますので予めご了承下さい。

ユーアイニクス株式会社

本	社	〒593-8311 大阪府	守堺市上123-1	改訂	日付
		TEL 0722-74-6001	FAX 0722-74-6005	第1版	' 97. 7. 1
				第2版	98. 3.16
東京営	業所	TEL 03-5256-8311	FAX 03-5256-8312	第3版	' 98. 11. 11
				第4版	1999. 7. 1
名古屋営	業所	TEL 052-704-7500	FAX 052-704-7499		@SP-821(4)

《標準》 □ 仕 様・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 1~2 ② フロント部の各名称とその機能 ・・・・・・・・・・・・・ 3~6 ③ 設定メニュー ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 7 | 4 モードNo. と初期設定 ・・・・・・・・・・・・・・・・・ 8 [5] 端子接続図 · · · · · · · · · · · · · · · · 9 ⑥ 外形寸法図 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 10 |7|| モード設定方法 ・・・・・・・・・・・・・・・・・(11~21) 「モードNo.1」 計測モード:単位時間:通過時間の換算器単位 ・・・・・ 11 「モードNo.4」 炉長(タクトピッチ) ・・・・・・・・・・・・・ 「モードNo.5」 小数点設定:リレー出力:表示サンプリング ・・・・・・・ 限度値出力の設定:リレー出力選択 ・・・・・・・・ 「モードNo.6」 「モードNo.7」 C・G設定 (コントロールゲインの指数) ・・・・・・・ 16 S・O設定(スタート電圧の指数) ・・・・・・・・・ [E-FNo.8] 1.7上限限界値設定 (ソフトリミットSV) ・・・・・・・ 「モードNo.9」 [E-FNo.10] 制御出力選択:入力応答のソフト分周選択 ・・・・・・・ 制御電圧減衰特性:SV值設定選択 ・・・・・・・・ 「モードNo.11」 19 「モードNo.12」 ボーレート設:データピット観覧:パリティピット設 ・・・・・・・・・・・ 2.0 「モードNo.13」 「モードNo.14」 2010chメモリー設定方法 ・・・・・・・・・・・ ティーチング機能設定 ・・・・・・・・・・・ 21 图 10 c hメモリー仕様 ・・・・・・・・・・・・・・・ 22 9 10chメモリー入力方法・・・・・・・・・・・・・・・・・23 《オプション》 ■ BCD入力仕様 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・ BI-↓ ■ BCD入力SV値設定 ・・・・・・・・・・ BI-2 ■ RS-485通信仕様 ・・・・・・・・・・・・・・・・ RS4-↓ ■ 通信フォーマット ・・・・・・・・・・・・・ RS4-2~RS4-3

■ RS4 (W) 通信サンプルプログラム ・・・・・・・ RS4-4~RS4-5

①標準仕様 型式: SP-821

①信奉正体 五式:コトーの	Z I
項目	<u></u>
実測表示(PV值)	7セグメント赤色LED 4桁表示 文字高:10.16m
プリセット表示 (SV値)	7セグメント緑色LED 3桁表示 文字高:8 mm
動作モード	速度・回転/通過時間モード選択設定可能
ティーチングモード	通過時間モードにて設定可
実 測 測 定 方 式	周期計測演算方式 (CPU)
実 測 測 定 精 度	±0.05% ±1 digit
入力スケーリング	前面キー入力方式
小 数 点	前面キー入力からDP-1,2設定可能(SV値,PV値連動)
表示単位時間	秒,分,時 任意設定可能
SV值設定方法	前面キー入力各析別設定
入 力 信 号	オープンコレクタ (MIN10mA以上シンク電流、又は
	電圧パルス入力 ("L" 2 V 以下 "H" 3.5~35 V)
	(ディップスイッチ切り換え式)(MIN2比~10KHz MAX)
	タコゼネ入力 (MIN2Hz~3KHz MAX) (オプション)
入力応答切り換え	LOW 50比以下,MID 1K比以下,HI 10K比以下
	(但しduty50%) ディップスイッチ切り換え式
制御方式	フィードバック制御
制御出力信号	DC 0~10V (Z=150Ω) (負荷抵抗1KΩ以上)
	DC 0~ 5 V (Z=150Ω) (負荷抵抗1 K Ω以上)
	DC 0~20m(Z=150Ω) (負荷抵抗500Ω以下)
限度值出力設定	±0~99%(任意設定):フォトモスリレー出力
C · G 設 定	0~9999(任意設定): コントロールゲイン設定モード
S · O 設 定	0~9999(任意設定):スタート出力設定モード
上限限界值設定	0~999 (任意設定):S V 値ソフトリミット設定モード
使 用 条 件	動作温度0℃~50℃ 湿度80%RH以下
センサー供給電源	DC12V 100mA MAX
電源	AC85~264V(50/60Hz) 約12VA以下
	(オプション電源DC12~24V)
オプション機能	B I SV値3桁パラレルBCD入力(Dサプコネクタ)
	C H B S V 値 1 0 c h メモリー入力 (4 BiT BCD端子合入力)
	R S 4 RS-485通信(2線式端子台入力)
	RS4W RS-485通信(4線式端子台入力)
重量	約530g
外形	W96 × H48 × D130 mm 端子台含む
フォトモスリレー容量	負荷電流0.12A 負荷電圧400V DC,AC(ピーク)

②オプション仕様 型式: RS4W(4線式通信出力) RS4(2線式通信出力)

通信方式 2線式半二重 同期方式 調歩同期式 信号規格 IEE RS-485準拠 データビット長 7/8ビット設定式 ストップビット 1ビット固定 パリティビット 無/奇数/偶数選択式 ボーレート 1200/2400/4800/9600/19200選択式	6,4 , 4 7 4	TTIN TELL	
信 号 規 A IEE RS-485準拠 データビット 長 7/8ビット設定式 ストップビット 1ビット固定 パリティビット 無/奇数/偶数選択式	通 信	方 式	
デ - タ ビ ッ ト 長 7/8ビット設定式 ス ト ッ プ ビ ッ ト 1ビット固定 パ リ テ ィ ビ ッ ト 無/奇数/偶数選択式	同 期	方 式	調步同期式
ストップビット 1ビット固定 パリティビット 無/奇数/偶数選択式	信 号	規 格	IEE RS-485準拠
パリティビット 無/奇数/偶数選択式	デー タ	ビット長	
	ストッ	プビット	
ボーレート 1200/2400/4800/9600/19200選択式	パリテ	ィビット	
	ボー	レート	1200/2400/4800/9600/19200選択式
通信コード ASCIIコード	通信	コード	ASCIIJ-F

③オプション仕様 型式: BI (SV値BCD入力設定)

	· · ·			-		
Į	入	力	方	式	全桁パラレル・オープンコレクタ入力(SV値3桁入力)	\neg
	定			格		7

④オプション仕様 型式: CHB (S V値10 chメモリー端子台入力)

入	力	方	式	4ビットパラレル・オープンコレクタ入力 (ch No. 設定式)
定			格	シンク電流 3.0 m A (M I N)

⑤オプション入力仕様 型式: V3(正弦波入力方式)タコゼネ入力

入	力	方	式	$AC0.8V \sim 80Vp-p$	3 KHz (MAX)

⑥入力応答周波数及び電圧パルス・オープンコレクタ入力設定方法

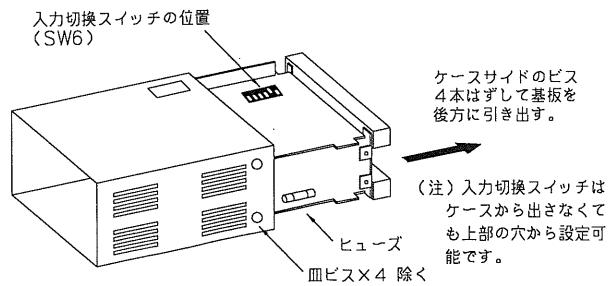
		sw1-1	SW1-2	SW1-3	SW1-4	
s	オープンコレクタ	OFF	O N			4 []
w	電圧パルス	O N	OFF			m
設	入力周波数 LOW			OFF	O N	2
定	入力周波数M I D			O N	OFF	
表	入力周波数H I			OFF	OFF	ON \Leftrightarrow OFF

1)使用に応じてSWを設定して下さい。

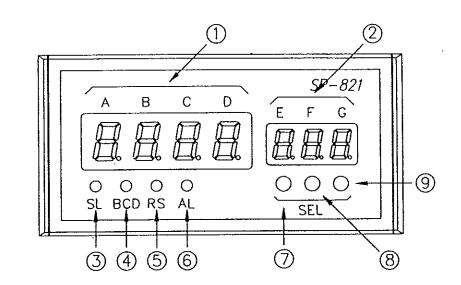
端子台ラベルスイッチマークの下にありますので、ラベルをはがして設定して下さい。 但し、出荷時標準タイプはオープンコレクタ入力。入力周波数はHIにして出荷されています。

仕様変更とヒューズ交換方法

1) 本体ケースの外し方とヒューズ交換方法



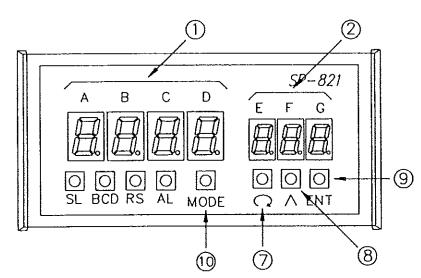
測定モード時



〔測定動作時〕

	名	称	機	能
①	表示器	(A ~ D)	P V 値(計測値)表示	
2	表示器	(E ~ G)	S V 値(目標値)表示	
3	SL(シグ	ナルランプ)	センサー入力に応じてこのラ	ンプが点滅
1	BCD (1	3 C D 入力)	S V値を外部BCDコードに	て設定時点灯
(5)	RS (RS	-485通信)	RS-485通信時点灯	
6	AL (アラ	ームランプ)	異常警報出力時点灯	
7	SEL		SV値の3桁目のデータ値が	カウントUPされます
8	SEL		S V値の2桁目のデータ値が	カウントUPされます
9	SEL		S V値の1桁目のデータ値が	カウントUPされます

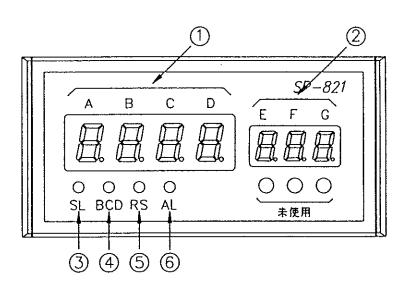
モード設定時 (前面パネル開放時)



[モード設定時]

	名 称	機能
①	表示器 (A ~ D)	モードに従ったデータ値を表示されます"1000"
2	表示器(F~G)	モードNo. を表示します "01"
①	o +-	モード設定時に設定する桁がシフトされます
8	Λ キー	モード設定時に設定値をカウントUPされます
9	ENT+-	モード設定終了時データ値がメモリーされます
10	M +-	設定値を入力する時のモード呼び出しスイッチです モード呼び出しは、このMキーを2秒以上押します。

BCD入力時 RS485通信時

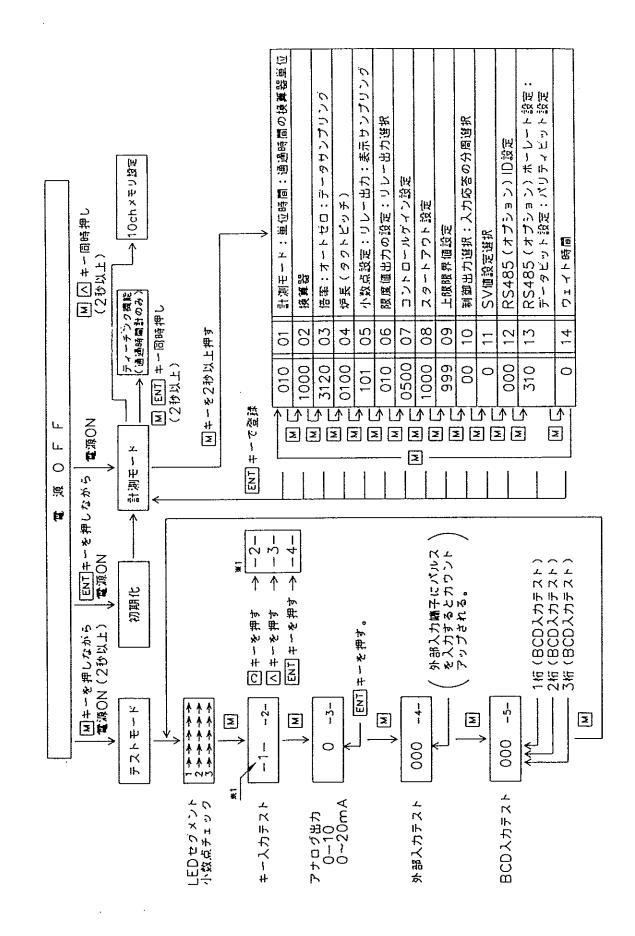


[BCD入力時] [RS-485 通信入力時]

	名	称		機	能
1)	〔測定動作時〕	と同じ動作	〔測定動作時〕	と同じ動作	
2	〔測定動作時〕	と同じ動作	〔測定動作時〕	と同じ動作	
3	〔測定動作時〕	と同じ動作	〔測定動作時〕	と同じ動作	
(4)	〔测定動作時〕	と同じ動作	〔測定動作時〕	と同じ動作	
(5)	〔測定動作時〕	と同じ動作	〔測定動作時〕	と同じ動作	
6	〔測定動作時〕	と同じ動作	〔測定動作時〕	と同じ動作	
(1)	〔測定動作時〕	と同じ動作	〔測定動作時〕	と同じ動作	

[10chメモリー時]

	名	称	機	fil
(1)	表示器(A ~ D)	P V 値を表示します メモリー設定時 c h N o . を	·表示します"1-ch"
2	表示器(E ~ G)	c h N o . を表示します"1 メモリー設定時 c h のデータ	
3	〔測定動作時	〕と同じ動作	〔測定動作時〕と同じ動作	
(1)	〔測定動作時	〕と同じ動作	〔測定動作時〕と同じ動作	
(5)	〔測定動作時	〕と同じ動作	〔測定動作時〕と同じ動作	
6	〔測定動作時	〕と同じ動作	〔測定動作時〕と同じ動作	
7	セレクトキー	_	セレクトキーをONされている	間chのデータ値を表示する
9	セレクトキー	_	SV値のch No. をかえる	



4 モードNo.と初期設定

Λ. モード設定方法

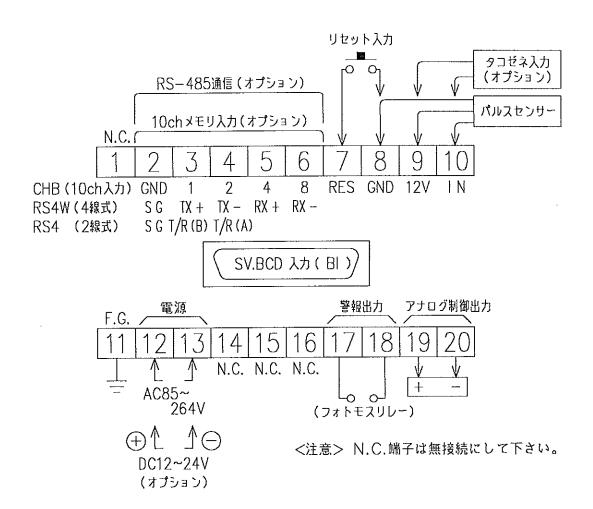
電源を入れ $\boxed{\text{MODE}}$ キーを2秒以上押しますと、モード "01" になり、その後は $\boxed{\text{MODE}}$ キーを押すごとに、01 \rightarrow 02 \rightarrow ・・・ \rightarrow 09 \rightarrow 01・・・ と変わります。このモードNo表示は表示器(E~G)に示され、表示器(A~D)にもいろいろな設定値が表れます。

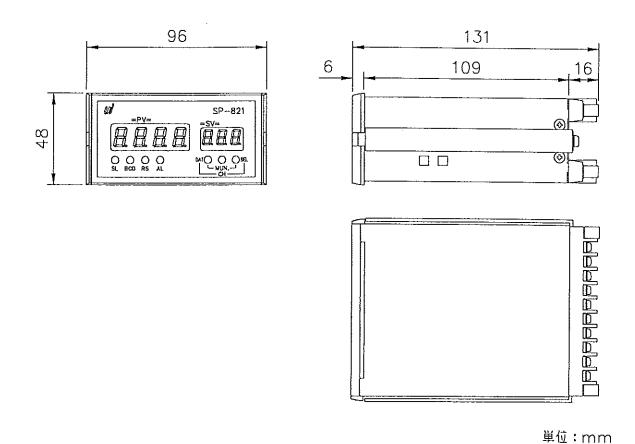
B. 計測モードに戻す方法

このモード設定から抜け出して通常の計測モードに戻す時は ENT キーを押して下さい。

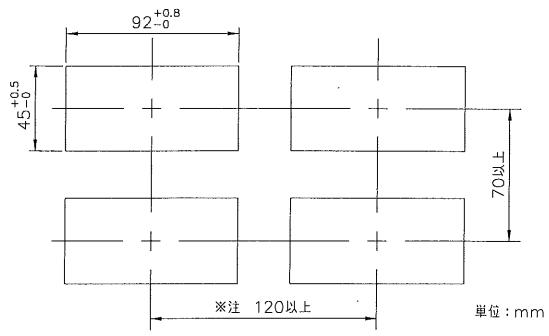
モードNo	初	期言	史定	値	設定メモ欄
E F G	Λ	В	С	D	A B C D
0.1	_	0	1	0	
02	1	0	0	0	
. 03	3	1	2	0	
0.4	0	1	0	0	
0.5		1	0	1	<u> </u>
0.6		0	1	0	_
0.7	0	5	0	0	
0.8	1	0	0	0	
0 9		9	9	9	
10			0	0	
1.1	0	0		0	_
12		0	0	0	
1 3	_	3	1	0	
14				0	

事前にユーザー様からの仕様の打ち合わせを行っている場合、その設定に合わして おりますが、通常は設定値(初期設定)となっています。





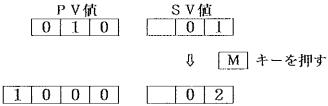
パネルカット寸法と取り付け間隔



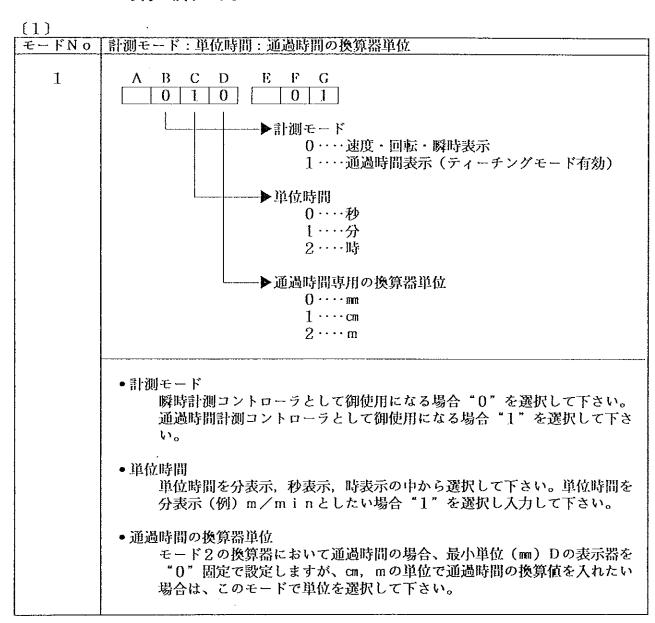
※注 オプションでCV-02を取り付け可能とする場合は、取り付け間隔を 150mm以上にして下さい。

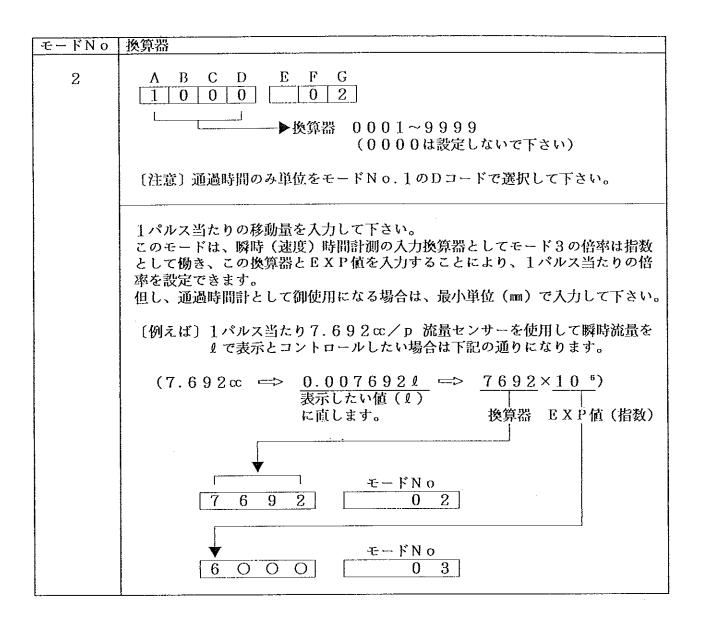
《モードの呼び出し方法》

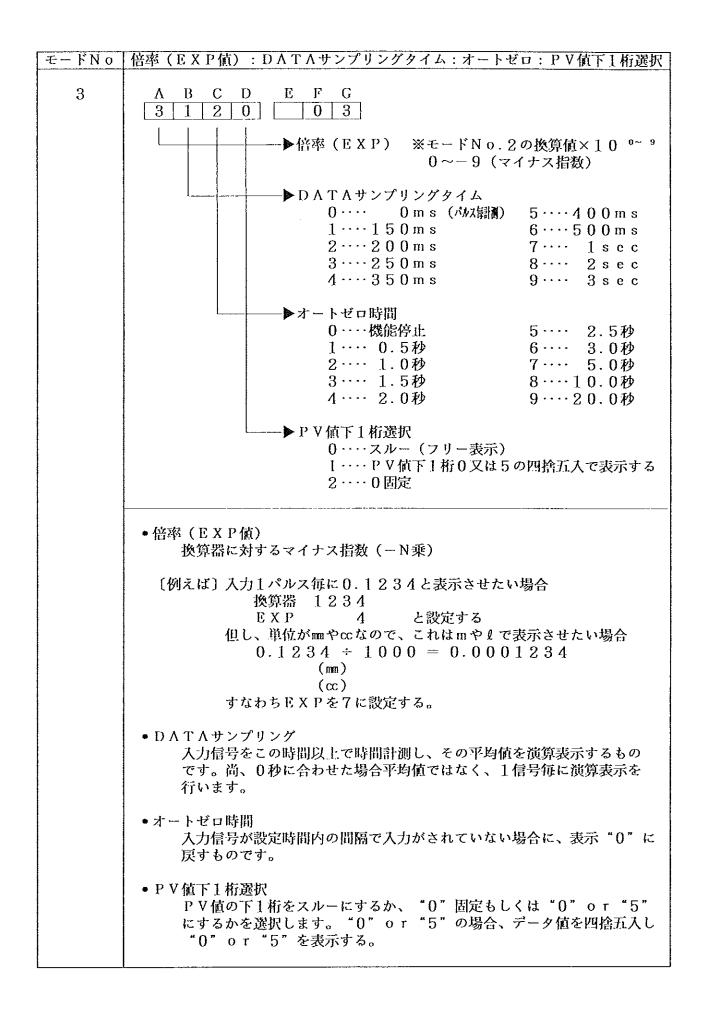
1. $\boxed{\mathbf{M}}$ キーを2 s e c以上ONすると、下記の様に表示され続けて $\boxed{\mathbf{M}}$ キーを 押すと各モードを表示されます。



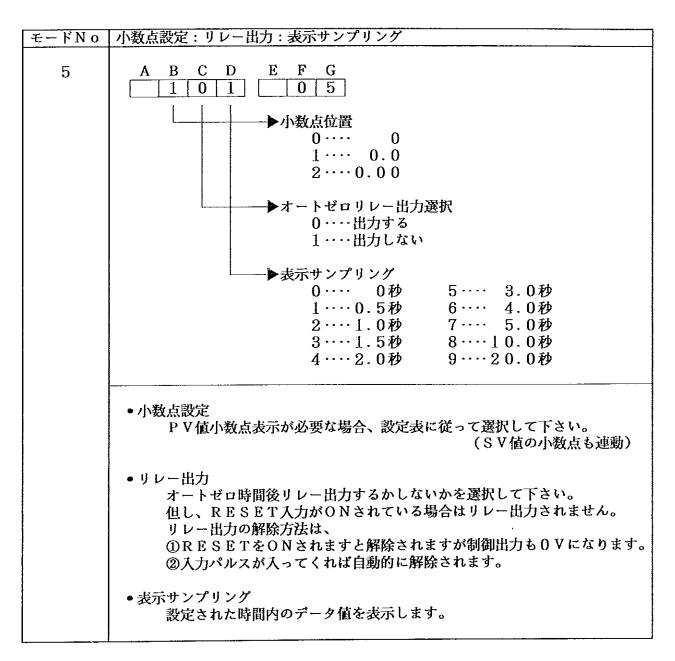
- 2. 各モードの内容はPV値の表示器にデータ値を表示します。
- 3. 各モードの設定は □ キー, □ キーで行い、最後に ENT キーをON すると通常の動作表示に戻ります。
 注) 各モード設定は変更したい所のみ終了し ENT キーを押すと通常の動作表示に戻ります。

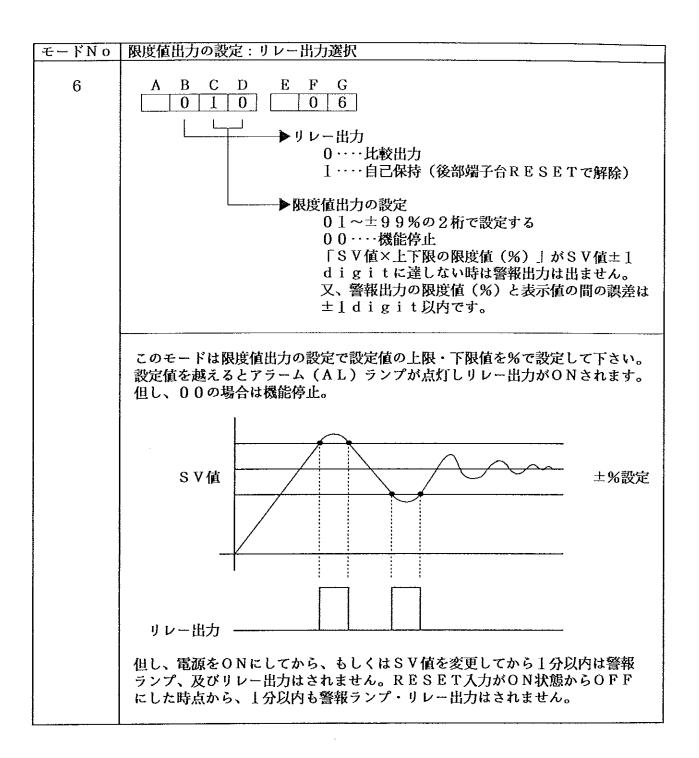


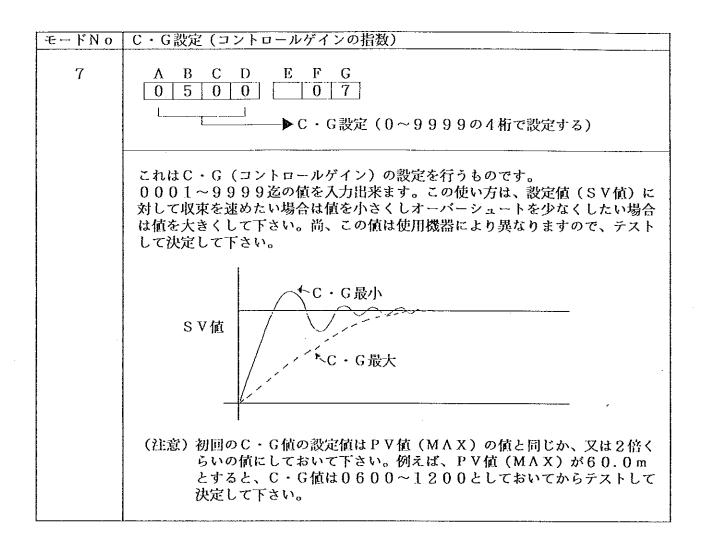


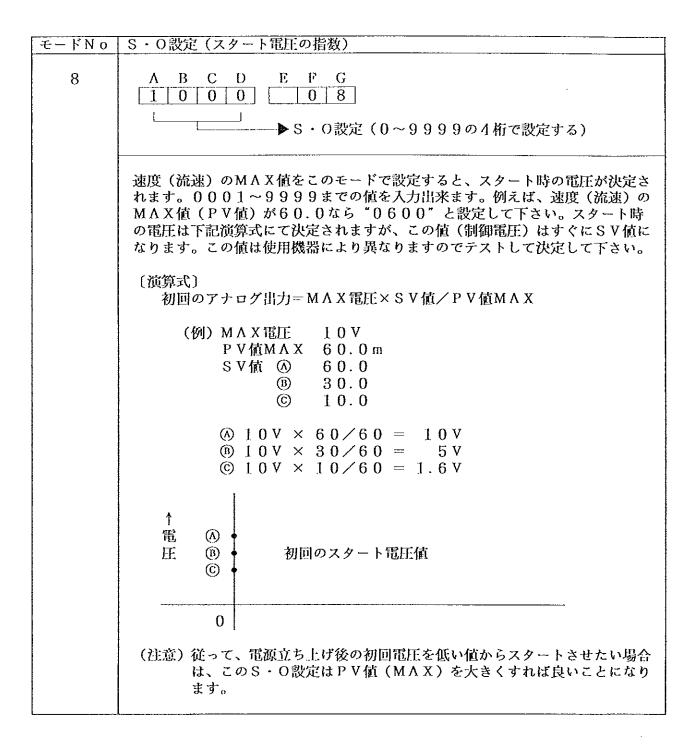


モードNo	「炉長(タクトピッチ)
4	A B C D E F G
	通過時間コントローラ使用時設定して下さい。但し、炉長(タクトピッチ)はm で入力して下さい。 例 5678 ➡ 5.68 m (小数点は固定)

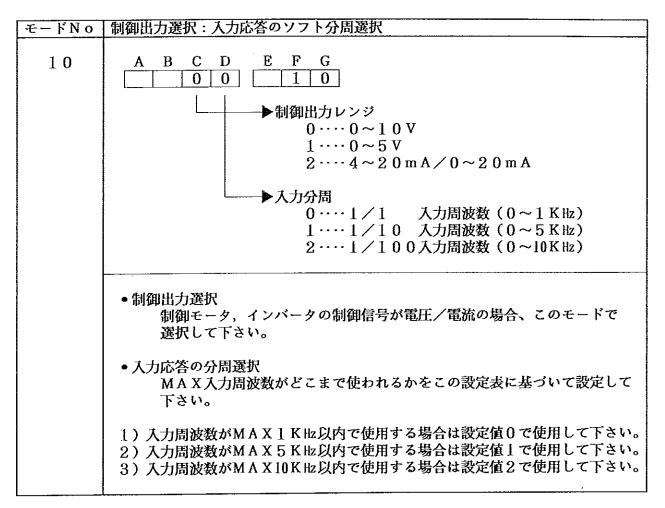








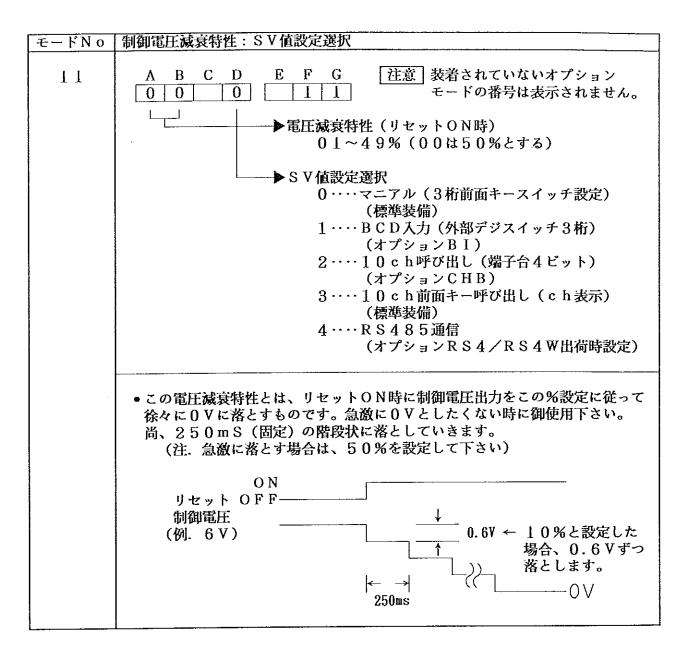
モードNo	上限限界値設定(ソフトリミットSV)				
9	A B C D E F G				
	注意 S V 値の設定値がこのモード値より大きく設定されると、この値に強制的に修正登録される。				
	このソフトリミットを設定されますと、S V 値はその値以上の設定が出来なくなります。もし、S V 値の設定値がこのモード値より大きく設定されても、この値(ソフトリミットの設定値)に強制的に修正されます。				

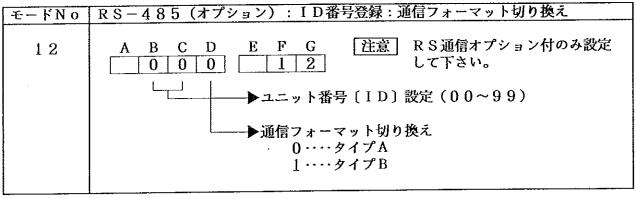


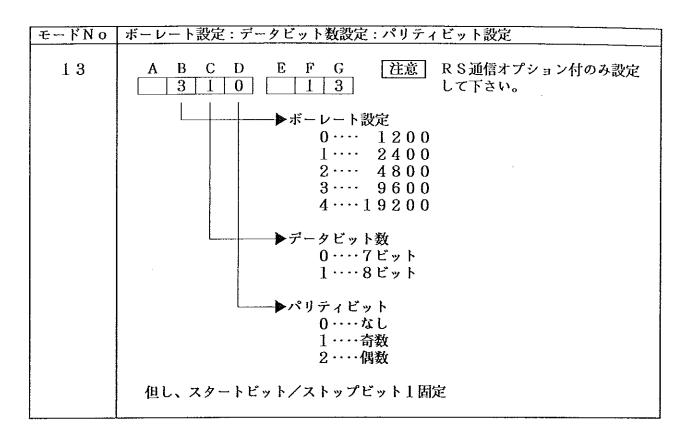
|注意 | モードNo.10-D(入力分周)の設定

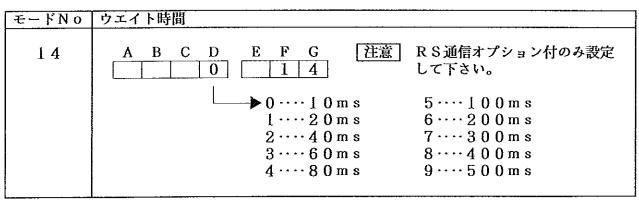
●MAX入力周波数をモードNo.10-Dで選択して下さい。MAX入力周波数が 規定周波数範囲を越えると、SV値がメモリーに書き込まれません。

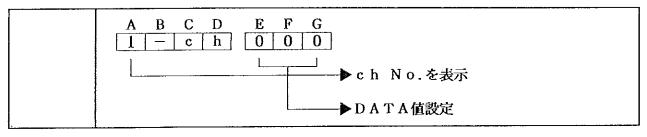
(例) MAX入力周波数が3 KHzの場合 モードNo.「10-D」を"0" (0~1 KHz) ではなく "1" (0~5 KHz) にして下さい。



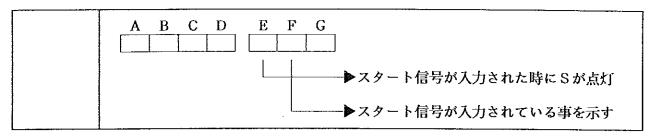








[3] ティーチング機能設定(M キーと ENT キーを2sec以上ONする)(通過時間表示のみ)



〔ティーチング機能について〕

ティーチング機能とは、スタート信号からストップ信号までの間に入って来るパルス数をカウントし、設定されたモード1の通過時間の換算器単位、及びモード4の炉長(タクトピッチ)より演算し、自動的にモード2の換算器、及びモード3の倍率の所に書き込まれる。

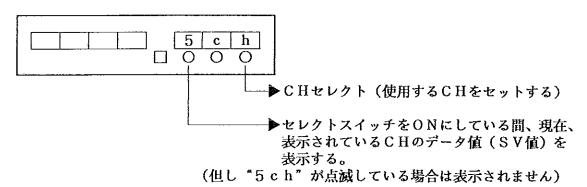
〔使用方法〕

- 1. 外部RESET入力端子にスタート信号(ストップ信号)を配線する。
- 2. センサーを入力端子台に配線する。
- 3. M キーと ENT キーを同時に2秒以上押し続けると "SCAL" と表示されます。
- 4. コンベアを動かし、スタート信号が入るとEのLEDにSと表示され、FのLEDに 入力パルスが入っていることを示す文字(一)が点灯する。
- 5. ストップ信号が入ると自動的に換算器・倍率が書き込まれ測定モードに戻ります。 (再度測定する場合使用方法3. から行って下さい。)

图 10 c h メモリー仕様

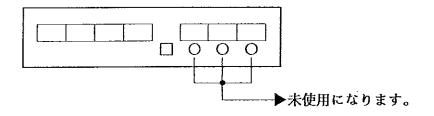
- 1) 10 c hメモリー使用方法は、下記の2通りの方法で使用することが出来ます。
 - ①前面キースイッチによるCHをセットする方法 モード 11-D "3" に設定
 - ②外部端子台よりBCD10進コード(1, 2, 4, 8)よりCHをセットする方法 (シーケンサ、もしくはデジスイッチを配線し御使用下さい) (オプション) モード11-D "2" に設定
- 2) 上記①, ②の前面キースイッチは下記の様になります。

①前面キースイッチによるCHをセットする方法

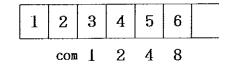


②外部端子台より CHをセットする方法

シーケンサ、もしくはデジスイッチで設定されたCHNo.をSV値表示器に表示します。



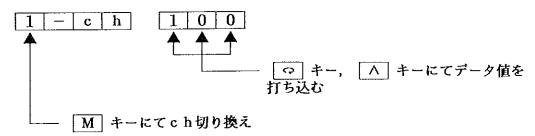
- 3)上記2通りの方法でも各CHのデータ値(SV値)の設定は同じ方法で行って下さい。 別紙設定方法参照
- 4) 外部端子台接続方法



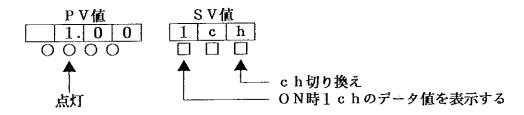
9 10 c hメモリー入力方法

〈10chメモリー設定方法〉

- 2. 各chの内容はSV値の表示器にデータ値を表示します。
- 名 c h のデータ値設定は □ キー, □ キーで行い、最後に E N T キーを O N すると通常の動作表示に戻ります。
 注) 各 c h 設定は変更したい所のみ終了すれば E N T キーを押すと通常の動作表示に戻ります。

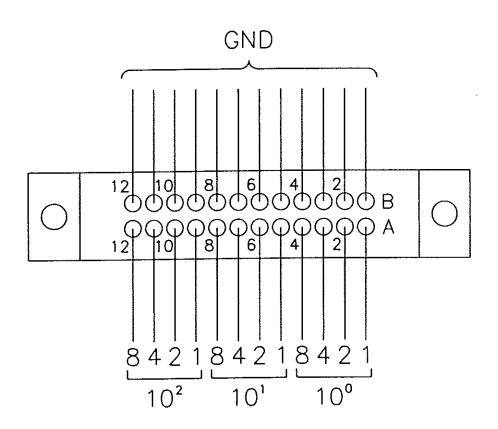


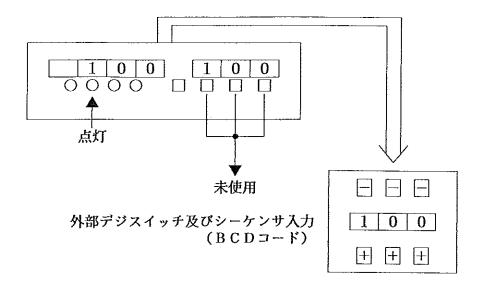
- 2) 設定終了後 ENT キーにて登録
- 3) 設定終了後、測定動作時は下記の様になります



- 1) BCDコードはオープンコレクタ入力で3桁パラレル入力となっています。
- 2)入力はオープンコレクタ入力で正論理になっています。 正論理とは入力データの各端子がGNDと導通状態を示しています。
- 3) D-Subコネクタ(24Pinオス側)とフードカバーは付属しています。
- 4) BCD入力コネクタ・ピン配置 (メス) は下記の様になっていますので、配線間違いのない様に配線して下さい。

接続図

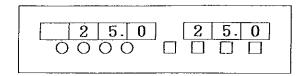




- 1)外部デジスイッチ及びシーケンサより、BCDコードにてデータ値をSP-821に送ってSV値用表示器に表示されます。
- 2) 各桁用のセレクトスイッチは動作されません。
- 3) モード11-D "1" に設定

■ RS-485通信仕様

- 1) RS-485 2線/4線ハード対応出荷時設定されている。
- 2) コマンド,フォーマット別紙参照。
- 3) S V 値設定、パソコンより出力されたデータは、S V 値用表示器に表示される。



4) モード11-D "4" に設定

1) 設定項目

モード12. ID(機器No)

モード13. 通信データ長、ボーレート等

モード14. 送信ウエイトタイマー

2) 通信コマンド、レスポンス

通信内容	ホスト側	SP-821レスポンス
現在PV値データ要求	@□□RDT△△CR	
(小数点無し)		@□□POI *** △△CR
現在PV値データ要求	@□□RDT△△CR	
(小数点第1位)		@□□POI**. * △△CR
現在PV値データ要求	@□□RDT△△CR	
(小数点第2位)		@□□POI*. ** △△CR
現在SV値データ要求	@□□RP1△△CR	
		@□□SOI *** △△CR
SV値データ書き込み	$@\Box\Box WP1+000***\triangle\triangle CR$	
		@□□◇◇△△CR
リセット送信	@□□RST△△CR	
		@□□◇◇△△CR

□□ ・・・ I D番号 (モード4で設定) ◇◇ ・・・ ステータス

 $\triangle \triangle$ · · · · f_{xy} f_{yy}

CR ・・・ キャリジリターン (ASCII 13)

3) チェックサム

①チェックサム演算範囲

(コマンド1)

@□□RDT△△CR

___の範囲がチェックサムの対象です。

(コマンド2)

 $@\Box\Box$ WP1±000123 \triangle CR

この範囲がチェックサムの対象です。

※チェックサムの対象はヘッダーキャラクタ "@" からチェックサムの前までの範囲です。

②チェックサム演算万式

チェックサムの演算方式は、MODによるHEX値の文字列2バイト表記です。

- 例) @01RDT△△CR の場合 (ID01番の現在瞬時値要求)
 - イ) コマンドをASCIIコード(16進数)に置き換えて加算する。

@ 0 1 R D T
$$\downarrow$$
 \downarrow \downarrow \downarrow \downarrow 40H + 30H + 31H + 52H + 44H + 54H = 18BH

ロ)演算値をチェックサムに置き換える。18BHは、18B(16進数) この下2桁8Bがチェックサムになります。 2バイトのASCII表記とするため、8Bを文字と考えASCIIコード 2バイトのにすると

> 8 B 38II 42II となります。

よって送信コマンドは、"@01RDT8BCR"となります。 上記をASCIIコード(16進コード)で表すと、

4) ステータス

①ステータスの考え方

ステータスは、2バイトの文字列で表記しています。レスポンス送信のみに付加します。 1バイト目がレスポンスの種類、あるいはエラーを示し、2バイト目はエラーの種類を 表します。

②ステータス割り付け

> ステータス PO レスポンスデータがPV値である事を表します。 SO レスポンスデータがSV値である事を表します。

例2) @01 <u>◇</u>◇△△CR ____ この2バイトがステータスです。

ステータス WO 書き込みデータの送信を受信した事を表します。

RO リセットコマンド送信を受信した事を表します。

E1 受信データが異常であった事を表します。

E2 受信データのコマンドを認識不可を表します。

E4 受信データのチェックサムエラーを表します。

```
10
      *********
20
          SP - 821 - RS4 (W)
30
      *
                                              *
                     通信サンプルプログラム
40
      *
                                             *
50
      *
      * 言語:N88BASIC (MS-DOS版)
60
        使用機種: PC-9801BX3 (486SX 33Mbz)
70
      *
      * RS-232, 485変換器: MSC-08
80
     *********
90
     CLS
                                                画面初期化
100
110
       CONSOLE 0, 25, 0, 1: WIDTH 80, 25
120
       OPEN 'COM:N81NN' AS #1
130
                                                通信初期化
140
                                                (データ8ビット、ストップビット 1、ノンパリティ)
150
      XXX=20000:YYY=1500:INCNT=500:CR$=CHR$(13)
160
                                                変数(数、文字)
170
                                                メインルーチン
180 *MAIN
190
200
     FOR I=0 TO XXX:NEXT
                                                送信間隔タイマー
210
220
      TXDAT$="@OORDT8A"
                                                送信コマンドセット
230
240
        GOSUB *RSSND
                                                送信
250
        GOSUB *RCVCK
                                                返信データ受信
260
270
       IF RSBUF$="" THEN *ER
                                                返信データ チェック
280
290
300
       IF LEN(RSBUF$)()13 THEN *ER
                                                返信データ長 チェック
310
320
      COLOR 4:PRINT TIME$+'--> '+RSBUF$+' .ok.'
                                                受信データ 表示
330
     GOTO *MAIN
340
350
360 *ER
                                                エラールーチン
370
380
      COLOR 2:PRINT TIME$+*--> *+RSBUF$+* .NG.*
                                               エラー 表示
390
     GOTO *MAIN
400
410
                                                送信ルーチン
420 *RSSND
430
                                                データ送信
440
        PRINT #1, TXDAT$;
450
460
         FOR I=0 TO YYY: NEXT I
470
                                               キャリッジリターン送信
480
        PRINT #1, CR$;
490
```

500

RETURN

```
510
520
530 *RCVCK
                                                        返信データ受信ルーチン
540
      RSBUF$=**
                                                        受信バッファクリア
550
560
570
      CNT=INCNT
580
         CNT = CNT - 1
          IF CNT(1 THEN RETURN
590
600
610
         BUF=LOC(1)
          IF BUF(1 THEN 580
620
630
         RX$=INPUT$(1, #1)
                                                        返信データヘッドチェック
640
650
          IF RX$(>'0' THEN 580
660
670
       RSBUF$=RSBUF$+RX$
680
         CNT=CNT-1
690
700
          IF CNT(1 THEN RETURN
          IF LOC(1)(1 THEN 690
710
720
         RX$=INPUT$(1, $1)
                                                        返信データ受信
730
                                                        返信データ終了チェック
          IF RX$=CR$ THEN RETURN
740
750
       RSBUF$=RSBUF$+RX$
760
770
780
     GOTO 690
790
800
810 END
```